

⑩ 日本国特許庁 (JP)

⑪ 特許出願公開

⑫ 公開特許公報 (A)

昭59—11769

⑬ Int. Cl.<sup>3</sup>  
H 02 K 53/00

識別記号

庁内整理番号  
7052—5H

⑭ 公開 昭和59年(1984)1月21日

発明の数 1  
審査請求 未請求

(全 5 頁)

⑮ 重力発電装置

⑯ 特 願 昭57—120183  
⑰ 出 願 昭57(1982)7月9日

⑱ 発 明 者 益田健男  
八代市井上町129番地  
⑲ 出 願 人 益田健男  
八代市井上町129番地

明 細 書

1. 発明の名称 重力発電装置
2. 特許請求の範囲

滑車輪縁の幅を深く、その幅を広くした、車轂を円形又は三角形以上になしたる滑車2個を上下に間隔を置いて、垂直に架設した周りに玉粒受け羽子ベルトの環状帯を引掛け廻した、片方の羽子ベルト周囲三面にコ字型の堅帯になした玉粒飛散防止壁を、垂直に設置した上部には、玉粒を多量に貯蔵し得るホッパーを設ける。その排出口に玉粒落下制御杆を取付けた杆を手動操作することによって、玉粒は該堅帯の中を、羽子ベルトを通じて集成落下する。この偏倚荷重の重力で得た回転力で上下の滑車が回転され、此の下部滑車軸には、発電機を具備してあるを以て、既に準備して据付けてある。発電機軸に連結すれば所定の容量で直ちに発電して、産業に送電されるものである。

此の過程において、下部の貯溜槽内に落下集中される玉粒は本構成で産業に送電する一部の電力で、その槽内に2本以上垂直に設置した、上昇ス

クリューコンベヤーの駆動電動機によって、元の上部ホッパーに移送循環を繰返して、長期間に亘り送電する重力発電装置。

3. 発明の詳細な説明

本発明は硬質玉粒を集成し落下する偏倚荷重で得られる回転力で発電する重力発電装置に関するものである。発電施設、たとえば、水力・火力・原子力・地熱等のエネルギーで発電されているが、何れも電力不足で、産業界から早急に送電を要望されていることは公知である。然もそれが計画して数十年も経過した現在も未だ解決し得ずにいることは、公知である。如何これらの発電に関する施設作業が一大難事とされている大きな理由は、適地不足であり、且つ用地が有るにしても、コスト高であり発電までの工程に長年月を要し、その上、地域社会の住民より、自然破壊、公害病、放射能の危険等を指摘されて、社会問題にされ、解決の方法が困難であるからである。

而も現在は省エネ時代とされるように、此の解決には緊急とされている。

PAT-NO: JP359011769A  
DOCUMENT-IDENTIFIER: **JP 59011769 A**  
TITLE: POWER GENERATING APPARATUS UTILIZING GRAVITY  
PUBN-DATE: January 21, 1984

INVENTOR-INFORMATION:  
NAME  
MASUDA, TAKEO

ASSIGNEE-INFORMATION:  
NAME COUNTRY  
MASUDA TAKEO N/A

APPL-NO: JP57120183  
APPL-DATE: July 9, 1982

INT-CL (IPC): H02K053/00  
US-CL-CURRENT: 290/54

ABSTRACT:

PURPOSE: To perform energy-saving and to eliminate public pollution in a gravity power generating apparatus by agglomerating hard ball particles and generating power by rotary force obtained by the dropping biasing load.

CONSTITUTION: The particles 3 of ball particle hopper 1 are dropped through a ball particle drop adjusting unit 6. The particles 3 rotate feather belt annular strip 4, thereby rotating a sheave 2 to rotate a generator. After the dropped particles 3 are stored in a particle drop storage tank 8, they are conveyed to the hopper 1 from the tank 8 via a screw conveyor which is driven by a motor 12. The output can be adjusted by operating the control

rod 7 of  
the adjusting unit 6.

COPYRIGHT: (C) 1984, JPO&Japio